

“发那科拳头机器人3号” 大型高速搬运、装配机器人

FANUC Robot M-3*i*A



特 长

FANUC Robot M-3*i*A是一款大型高速搬运、装配用并联连杆机器人。

作为并联机构机器人，它拥有采用了独特构造的6轴机型，扩大了在物流、装配生产线的适用范围。

●根据用途的不同可以进行3种机型的选择。

- FANUC Robot M-3*i*A/6S

机器人前端装有1轴旋转手腕的合计4轴机型。最大可搬运质量为8kg（选项），适用于一次抓取多个摆放在运转中的传送带上的物品，并进行高速整列和搬运。

- FANUC Robot M-3*i*A/6A

机器人前端装有复合3轴手腕的合计6轴机型。可以随意地变换物品的角度。适用于整列、装配等多种作业。

- FANUC Robot M-3*i*A/12H

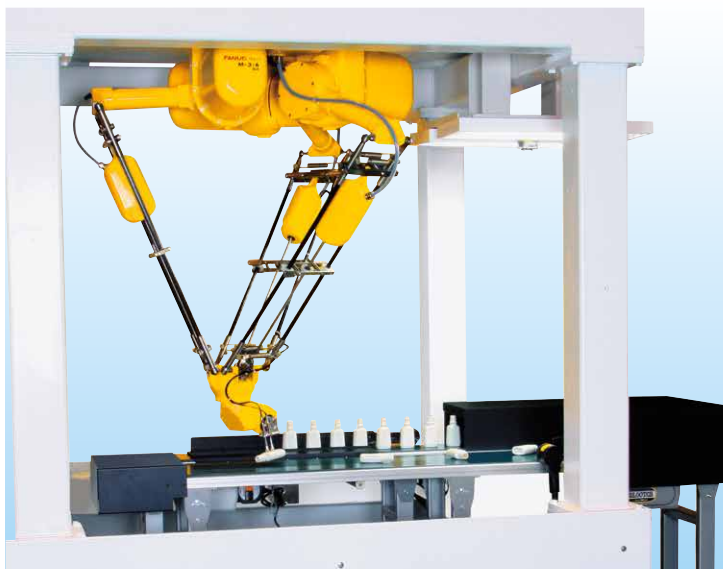
机器人前端不使用旋转轴，可搬运质量为12kg的3轴机型。适用于对摆放在运转中的传送带上的物品进行高速整列。

●通过密封的构造实现了与IP67相当的环境耐受性能（防尘、防水）。

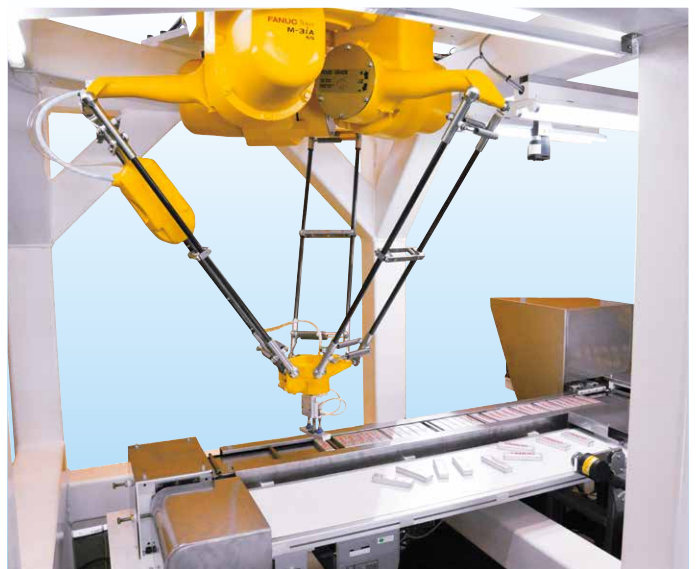
●可选用对应食品卫生的材料、表面处理及润滑油（选项）。为食品领域的自动化生产做出了贡献。

●可以使用*i*RVision（内置视觉功能）以及*i*RPickTool等各种智能化功能。

应用实例



使用M-3*i*A/6A把空瓶竖起来并整列



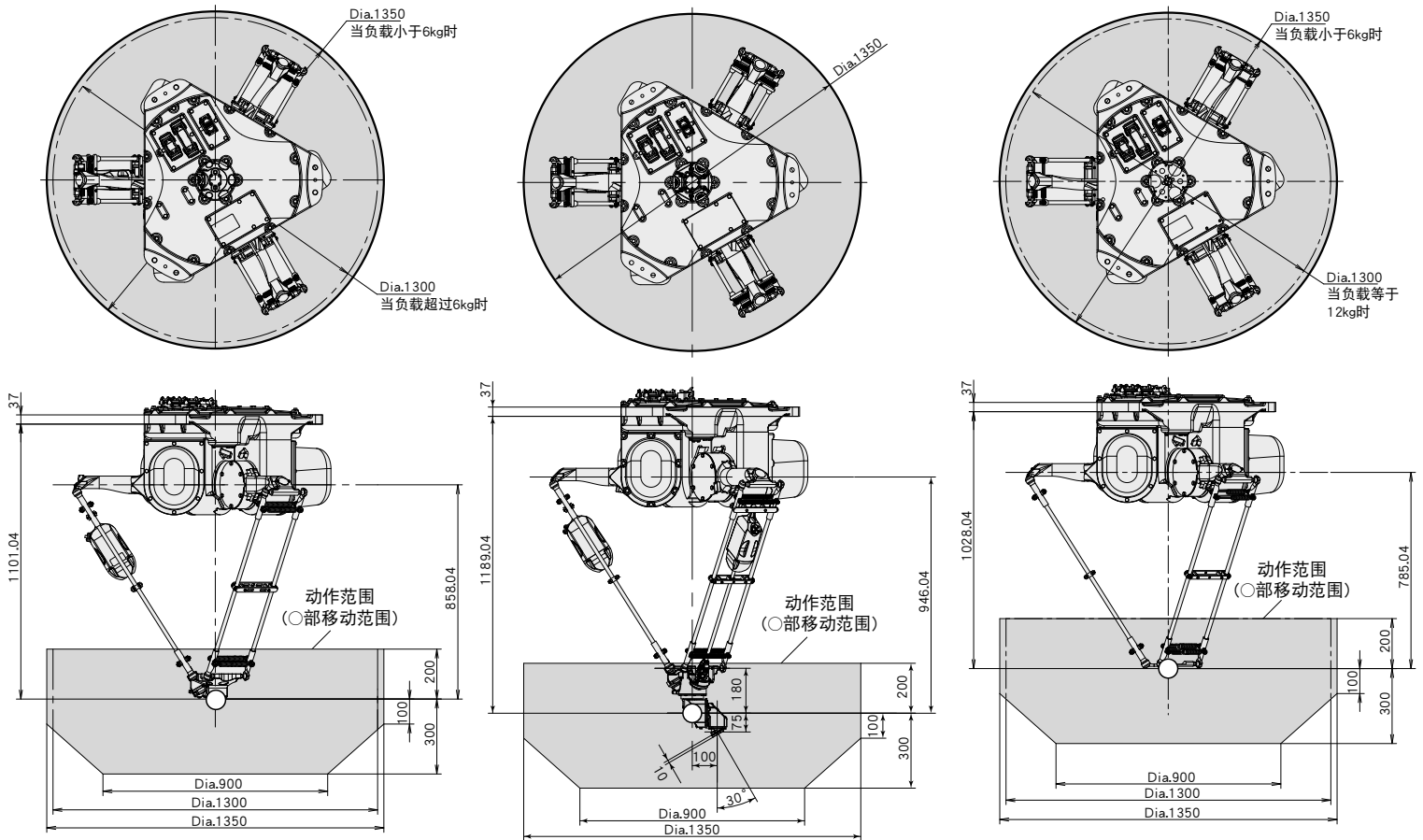
使用M-3*i*A/6S进行食品的高速整列

动作范围

M-3iA/6S

M-3iA/6A

M-3iA/12H



规格

机型		M-3iA/6S	M-3iA/6A	M-3iA/12H
机构			并联机构	
控制轴数		4轴 (J1、J2、J3、J4)	6轴 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)	3轴 (J1、J2、J3)
安装方式			顶吊设置	
动作范围 (最大动作速度) 注释1)	J1-J3		直径 1350 mm、高 500 mm 注释4)	
	J4	720° (4000°/s) 12.57 rad (69.81 rad/s)	720° (2000°/s) 12.57 rad (34.90 rad/s)	—
	J5	—	300° (2000°/s) 5.24 rad (34.90 rad/s)	—
	J6	—	720° (2000°/s) 12.57 rad (34.90 rad/s)	—
手腕部可搬运质量		6 kg (选项8 kg)	6 kg	12 kg
重复定位精度 注释2)			±0.03 mm	
驱动方式			使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)		160 kg	175 kg	155 kg
安装条件		环境温度 : 0~45摄氏度 环境湿度 : 通常在75%RH以下(无结露现象) 短期在95%RH以下(1个月之内) 振动加速度: 4.9m/s ² (0.5G)以下		

注释1) 短距离移动时有可能达不到最大动作速度。

注释2) 符合ISO 9283。

注释3) 不含控制装置质量。

注释4) 对于M-3iA/6S和M-3iA/12H, 当负载超过6 kg时, 有动作范围的限制。

FANUC CORPORATION

3580, Shibokusa, Oshino-mura, Minamitsuru-gun
Yamanashi, 401-0597, JAPAN
Phone: (+81)555-84-5555 <https://www.fanuc.co.jp/>

上海发那科机器人有限公司

电话: (+86)21-5032-7700

<https://www.shanghai-fanuc.com.cn/>

台灣發那科股份有限公司

電話: (+886)4-2359-0522

<https://www.fanuc.com.tw/>

FANUC SINGAPORE PTE. LTD.

Phone: (+65)6567-8566

<https://www.fanuc.com/fsp/>

FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA) SDN. BHD.

Phone: (+60)3-3082-1222

<https://www.fanuc.com/fmm/>

● 本机的外观及规格如需改良而变更, 恕不另行通知。

● 严禁擅自转载本商品目录中的内容。

● 本说明书中所载的产品受《外汇和外国贸易法》的管制。从日本出口到其他国家时, 必须得到日本国政府的出口许可。此外, 将该产品再出口到其他国家时, 必须得到再出口该产品的国家的政府许可。另外, 该产品还同时受美国政府的再出口限制。在出口或再出口该产品时, 请向FANUC(发那科)公司咨询。

© FANUC CORPORATION, 2009

RM-3iA(C)-07b, 2022.4, Printed in Japan